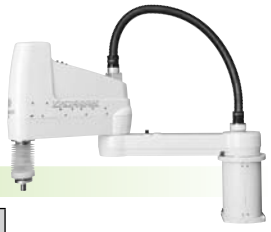
YK1000XC

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg



■注文型式

YK1000XC - □ - □ - **RCX340-4** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体 / Z軸ストローク（200：200mm、400：400mm） / ケーブル長（3L：3.5m、5L：5m、10L：10m） / 適用コントローラ／制御軸数 / 安全規格 / オプションA(OP.A) / オプションB(OP.B) / オプションC(OP.C) / オプションD(OP.D) / オプションE(OP.E) / アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ P502

RCX240 - □ - **R** - □ - □ - □ - □ - **BB**

適用コントローラ / CE対応 / 回生装置 / 拡張I/O / ネットワークオプション / iVYシステム / グリッパ / バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S** ▶ P489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	550	450	200	400	—
	回転範囲(°)	±120	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)		800	400	400		200
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)		±0.02		±0.01		±0.005
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		8.0		1.7		600
最大可搬質量(kg)		20				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)		0.60				
R軸許容慣性モーメント※2 (kgm²)		0.32				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(XYZ軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)		59				
クリーン度		CLASS 10※3				
吸引量(Nℓ/min)エアー		60※4				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 加速度係数の設定に制限があります。
※3. 1cfあたり(0.1μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

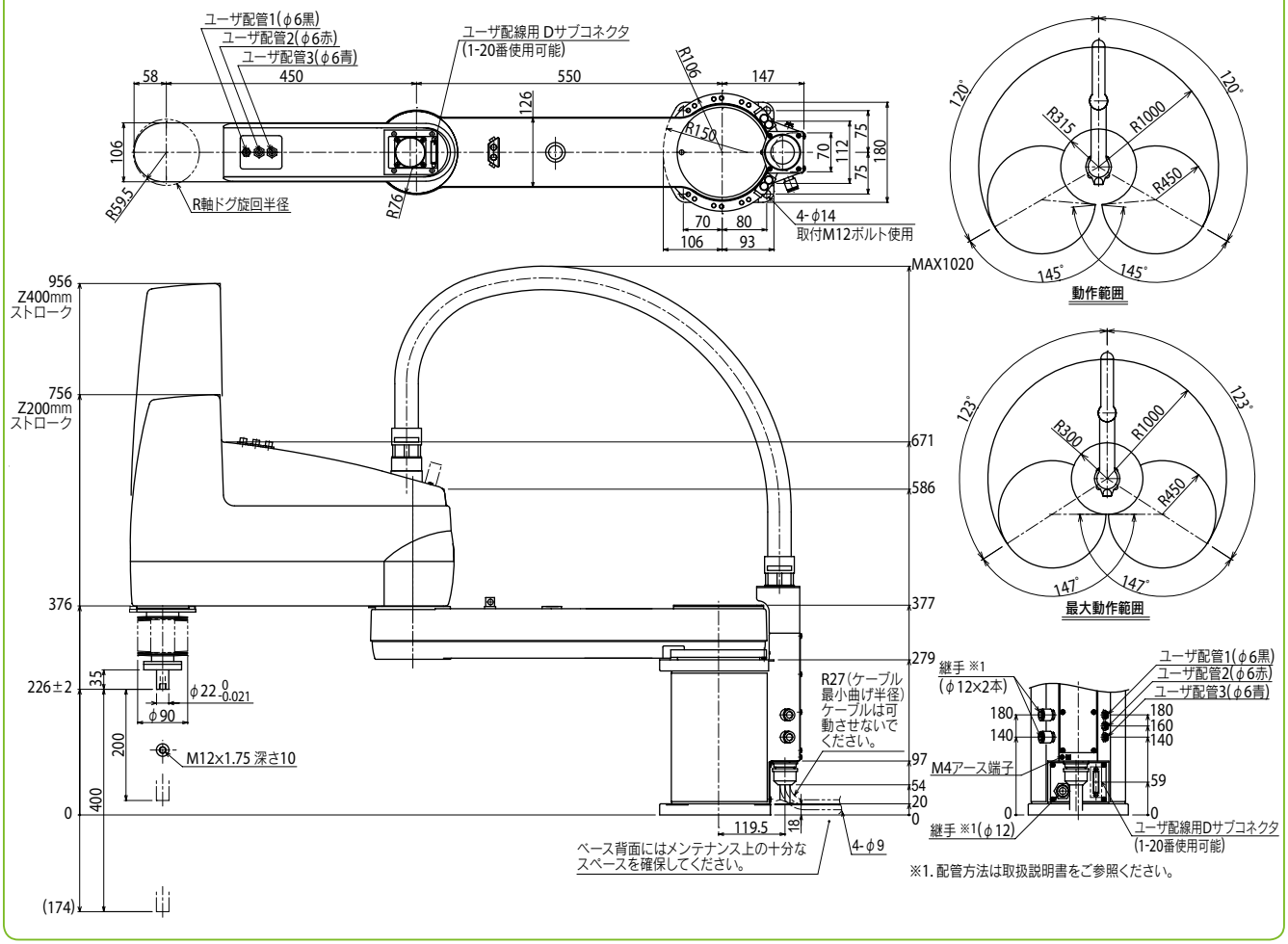
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XC



※1. 配管方法は取扱説明書をご参照ください。

適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240 ▶ 489